

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公表特許公報 (A)

(11) 特許出願公表番号

特表2002-536920

(P2002-536920A)

(43) 公表日 平成14年10月29日 (2002.10.29)

(51) Int. Cl.	識別記号	FI	マークド (参考)
H04N 9/64		H04N 9/64	R 5C066
G06T 7/00	100	G06T 7/00	100B 5L096

審査請求 未請求 予備審査請求 未請求 (全 19 頁)

(21) 出願番号 特願2000-597947 (P2000-597947)  
(86) (22) 出願日 平成12年1月10日 (2000.1.10)  
(85) 翻訳文提出日 平成12年10月2日 (2000.10.2)  
(86) 国際出願番号 PCT/EP00/00221  
(87) 国際公開番号 WO00/46983  
(87) 国際公開日 平成12年8月10日 (2000.8.10)  
(31) 優先権主張番号 99200347.5  
(32) 優先日 平成11年2月5日 (1999.2.5)  
(33) 優先権主張国 欧州特許庁 (EP)  
(81) 指定国 EP (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE), JP

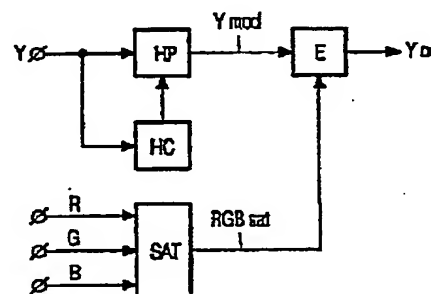
(71) 出願人 コーニンクレッカ フィリップス エレクトロニクス エヌ ヴィ  
Koninklijke Philips Electronics N. V.  
オランダ国 5621 ペーアー アインドーフェン フルーネヴァウツウェー 1  
Groenewoudseweg 1,  
5621 BA Eindhoven, The Netherlands  
(72) 発明者 コーアニーリス, アー, ジャスバース,  
オランダ国5658, アーアー, アインドーフェン, プロフ, ホルストラーン, 6.  
(74) 代理人 弁理士 佐藤 一雄 (外3名)

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 ヒストグラム等化方法

(57) 【要約】

映像信号 (Y) をヒストグラム等化する方法において、この映像信号 (Y) のヒストグラムが決定され (HC)、ヒストグラムに依存して処理されて (HP)、修正信号 (Ymod) を得るが、この修正信号 (Ymod) は強調され (E)、これによってこの修正信号 (Ymod) は上記の映像信号 (Y) より低くなる。この強調 (E) は色彩飽和度 (RGBsat) に依存して実行されるのが望ましい。



BEST AVAILABLE COPY

**【特許請求の範囲】****【請求項1】**

映像信号 (Y) をヒストグラム等化する方法であって：

前記映像信号 (Y) のヒストグラムを決定する (HC) ステップと；

前記ヒストグラムに依存して前記映像信号 (Y) を処理して (HP)、修正された映像信号 (Ymod) を得るステップと；

前記修正された信号 (Ymod) を強調し (E)、これによって前記修正信号 (Ymod) が前記映像信号 (Y) より低くなるステップと；

を含む方法。

**【請求項2】**

前記強調ステップが前記映像信号 (Y) の色彩飽和度 (RGBsat) に依存する、請求項1に記載の方法。

**【請求項3】**

前記色彩飽和度が双極正弦関数によって計算される、請求項2に記載の方法。

**【請求項4】**

映像信号 (Y) をヒストグラム等化させるデバイスであって：

前記映像信号 (Y) のヒストグラムを決定する手段 (HC) と；

前記ヒストグラムに依存して前記映像信号 (Y) を処理して、これによって修正された信号 (Ymod) を得る手段 (HP) と；

前記修正信号 (Ymod) を強調し、これによって前記修正信号 (Ymod) を前記映像信号 (Y) より低くする手段 (E) と；

を具備してなるデバイス。

**【請求項5】**

センサー出力信号を出力する撮像ユニット (PU) と；

前記センサー出力信号に反応して輝度信号を発生するプロセッサ (SP) と；

前記輝度信号 (Y) に反応して出力信号 (Yo) を発生する請求項4に記載のヒストグラム等化デバイス (HE) と；

を具備してなるカメラ。

**【請求項6】**

輝度信号(Y)を発生する処理ユニットと；

前記輝度信号(Y)に反応して出力信号(Yo)を発生する請求項4に記載の  
ヒストグラム等化デバイス(HE)と；

前記出力信号(Yo)を表示するディスプレイ(D)と；  
を具備してなる表示装置。

**【発明の詳細な説明】****【0001】**

本発明は、ヒストグラムを等化する方法およびデバイス並びに、このようなデバイスを具備してなる表示装置および撮像装置に関する。

**【0002】**

J P-A-6-90, 381号に、色彩信号が、階調を補正してより効果的な階調補正を得るためのパラメータとして含まれる階調補正デバイスが示されている。このデバイスは、パラメータとして輝度信号を用いて白色度ヒストグラムによる階調補正に加えて特定の色彩情報に対する補正用重み付けをする色彩パラメータ計算回路と、さらに、このパラメータに反応して補正係数を決定する色彩パラメータ補正テーブルと、を備えている。色彩信号が入力され、補正画像エレメントの色彩が視覚を持った色彩である場合、補正算術演算回路は階調補正の品質を増す。このようにして、輝度信号の動的範囲は色彩信号の可視特徴と整合して拡張され、階調はより効果的に補正される。

**【0003】**

とりわけ、本発明の目的は、彩色された映像に対する輝度ヒストグラム等化の場合に色彩再現性を改善することである。この目的のために、本発明は、独立請求項に記載するような、ヒストグラム等化方法とデバイスさらに、このようなデバイスを含むカメラや表示装置を提供する。利点ある実施形態を従属請求項に記載する。

**【0004】**

本発明による映像信号のヒストグラム等化方法においては、映像信号のヒストグラムを決定し、この映像信号をこのヒストグラムに基づいて処理して修正信号を得て、この修正された信号を強調して、この修正済み信号が前記の映像信号未満となるようにする。この色強調は再度に依存するのが望ましい。

**【0005】**

BE特許第1007609号(アトニーズドケットPHN14, 585)には、ヒストグラム変換ICのTDA9170、TDA9171およびTDA9178で適用されるヒストグラムコンバータによる非線形遷移のための色彩補償ア

ルゴリズムが開示されている。この補償の目的は、RGB色彩空間において、ヒストグラムコンバータの輝度に影響することなく角画素の $u'$   $v'$  色彩座標を復元することである。この $u'$   $v'$  色彩空間は図2のRGB色彩空間の上面図であり、したがって、垂直(RGBmax)方向を考慮しない2次元色彩空間である。この色彩補償を、以下に説明する濃厚彩色された部分の輝度復元と混同してはならない。

#### 【0006】

本発明の上記および他の態様は以下に説明する実施形態を参照すれば明瞭となる。

#### 【0007】

本発明は主として、彩色された映像に対するヒストグラム等化の場合における色彩再現性の改善に関する。図1の上部では、ある想像映像の輝度ヒストグラムの例が示されている。信号 $Y_{in}$ の輝度入力範囲はこの場合、8個の等しいヒストグラムセグメントに分割される。このヒストグラムの垂直方向は、各セグメント内で灰色値が整合した画素のカウント数を示している。映像全体を測定すれば、この全てのセグメントのカウント値の和はこの映像の画素の総数に等しい。

#### 【0008】

下方部分は、コントラストを改善した輝度出力信号 $Y_{out}$ を達成するための累積ヒストグラム遷移曲線を示している。薄い線は線形遷移を示し、太線は非線形遷移を示している。特に、セグメント5と6のコントラストはセグメント1から4およびセグメント1から8までをそれぞれ犠牲にして増加している。ここで、 $Y_{out}$ の輝度遷移が線形遷移より低い場合、濃厚彩色された映像部分の輝度出力は劇的に増加している。濃厚彩色されているとは、その色彩が比較的高い飽和度を有していることを意味する。

#### 【0009】

ここで目的とされることは、 $Y_{out}$ が $Y_{in}$ より小さい条件下で、濃厚彩色された映像部分の輝度レベルは色彩飽和度の関数として線形遷移レベルに向かって復元される。したがって、各画素に付いて、ヒストグラムコンバータが動作しているYUV色彩空間中での色彩飽和度レベルを測定する必要がある。

## 【0010】

図2に、その左側にRGB信号のための3次元(3D)色彩空間を示し、その右側にYUV信号の3次元(3D)色彩空間を示している。RGB信号からYUV信号への遷移のために、YUV色彩空間の形状は完全に異なったものとなる。

## 【0011】

YUV空間がなぜ円錐形状となるかの理由は容易に例で説明できる。 $R=G=0$ であり $B=1/4$ と仮定すると、飽和度100%の青色を意味する。RGB空間では、この色彩ベクトルはWBに等しい長さを有する図2中の高さの $1/4$ のところ、すなわち白色-青色間距離のところにある。YUV空間の場合もちろん、同じ高さが当てはまるが、青色ベクトルの振幅は上方領域では青色ベクトルの $1/4$ となっている。その最大青色ベクトル $B=1$ の場合、したがって、 $Y=0.11$ 、 $R-Y=-0.11$ 、 $B-Y=0.89$ となる。しかしながら、 $B=1/4$ の場合、 $Y=0.11/4$ および $R-Y=-0.11/4$ 、 $B-Y=0.89/4$ が成立する。WBベクトルは最大WBベクトルの長さの $1/4$ となっている。

## 【0012】

したがって、RGB空間では、任意の色彩の飽和度は垂直方向パラメータ $RGB_{max}$ の関数として一定である。しかしながら、YUV空間では、 $RGB_{max}$ の関数としての一定の飽和度量は $RGB_{max}$ に比例するようになる。言い換えれば、色彩差信号の振幅は、色彩の飽和度が一定の場合、 $RGB_{max}$ に比例する。しばしば、低い飽和度の振幅は非飽和色彩に相当すると考えられている。しかしながらYUV形状で見られるように、低飽和度振幅は飽和度100%の色彩にも相当することがあり得る。これは $RGB_{max}$ に依存する。

## 【0013】

両方の色彩空間における垂直方向パラメータは輝度信号Yではなく $RGB_{max}$ 、すなわち3つのRGB信号の最大値であることを認識することが重要である。これはまた、例によって容易に理解される。 $R=G=0$ であり $B=1$ であるとする、飽和度100%の青色となる。輝度信号の場合、 $Y=0.11$ と $RGB_{max}(=B)=1$ が成立する。 $R=B=0$ であり $G=1$ であるとする、この

場合も $Y=0.59$ であり $RGB_{max}(=G)=1$ が成立する。もちろん考えられることであるが、YWP垂直方向パラメータとすると、その結果、非常に奇妙なRGB空間とYUV空間となる。青色の場合、最大の垂直方向高さは0.11であり、緑色の場合は0.59、赤色の場合は0.3、白色の場合は1.0となる。このような種類の空間は非常に操作しにくく、したがって、RGB信号の内から最大のものが垂直方向パラメータとして選ばれて、この例が示すように、図2の3D色彩空間で作業しやすくなる。

#### 【0014】

飽和度を計算する場合、パラメータ $RGB_{min}$ 、すなわち3つのRGB信号の内の最小の信号も重要な役割を演じる。飽和度100%の色彩の場合、 $RGB_{min}$ はゼロとなるはずである。これは、 $RGB_{min}$ は図2中の色彩空間の外部表面に対してはゼロであることを意味する。 $RGB_{min}$ が $RGB_{max}$ と等しい場合、色彩飽和度はゼロである。これに対応する灰色又は白色は図2の垂直方向軸によって表される。色彩飽和度が $RGB_{max}$ と $RGB_{min}$ の差に比例することが明瞭である。飽和度は $RGB_{max}$ 値とは独立していなければならないので、 $RGB_{sat}$ と呼ばれる飽和度の式は、 $RGB_{sat} = (RGB_{max} - RGB_{min}) / RGB_{max}$ となる。したがって、 $RGB_{SAT}$ を計算する場合、除算器が必要となる。

#### 【0015】

飽和度 $RGB_{sat}$ が分かれば、ヒストグラム等化の場合における濃厚彩色された景色部分の輝度が強調される理由が説明可能となる。

#### 【0016】

図3に図1の非線形遷移を幾分拡大して示す。曲線Yは入力信号 $Y_{in}$ の線形遷移であり、曲線 $Y_{mod}$ はヒストグラムコンバータの修正された輝度遷移特徴である。 $Y_{mod}$ がY未満であると、濃厚彩色の景色部分で輝度損失が発生する。この場合、映像中の各画素の $RGB_{sat}$ の測定値の関数として、その画素の遷移 $Y_{mod}$ は線形遷移に向けて修正される。 $RGB_{sat}=0$ であると補正は発生せず、 $RGB=1$ であると、線形遷移に対して完全補正が発生する。 $RGB_{sat}$ の局所値が0と1の間にあると、輝度補正值は差 $(Y - Y_{mod})$ に比例

する。したがって、 $Y_{mod} < Y$ であれば $Y_o = Y_{mod} + (Y - Y_{mod}) * RGB_{sat}$ となる。図3の矢印は $RGB_{sat}$ が0から1に増加する際の輝度補正を示している。

#### 【0017】

$RGB_{sat}$ の測定値を $RGB_{sat gain}$ と呼ばれるパラメータで幾分過剰に増幅すると、飽和度レベルが1未満である色彩に対してオリジナルの線形輝度レベルを復元することさえ可能となる。この新しい $RGB_{sat}$ 値が1に限られない場合、輝度補正が線形遷移に取って代わる。これが望ましいかどうかは主観的な感覚によって異なる。映像が既に過飽和の色彩を包含する場合には1に限られないという条件は魅力的ではない。すると、これらの色彩は過剰の輝度を有するようになり、このためさらに不自然となりかねない。 $RGB_{min}$ がゼロ未満であると色彩が過飽和する。この場合、色彩空間外の色彩を再現しなければならない。

#### 【0018】

次に、ヒストグラム変換を応用した場合の濃厚彩色の景色部分の輝度補正のアルゴリズムに関して説明する。次のものが分かっているものと仮定する： $RGB$ 色彩信号、輝度信号 $Y$ 、色彩差信号 $R-Y$ および $B-Y$ （減色度無し）並びにヒストグラム出力信号 $Y_{mod}$ 、 $RGB_{max}$ 、 $RGB_{min}$ 、 $RGB_{sat}$ および新しい出力信号 $Y_o$ は飽和度の関数として計算される。

#### 【0019】

使用変数の宣言

$R, G, B$	[RGB信号]
$Y$	[輝度信号]
$Y_{mod}$	[ヒストグラムコンバータによる修正済み $Y$ ]
$R-Y, B-Y$	[色彩差信号]
$RGB_{max}, RGB_{min}$	[RGB信号の最大値と最小値]
$RGB_{sat}$	[色彩飽和度]
$RGB_{sat gain}$	[過剰飽和度]

[ $RGB_{max}$ と $RGB_{min}$ の発見]



$RGB_{max} = R$

$RGB_{max} < G$ であれば、 $RGB_{max} = G$

$RGB_{max} < B$ であれば、 $RGB_{max} = B$

$RGB_{min} = R$

$RGB_{min} > G$ であれば、 $RGB_{min} = G$

$RGB_{min} > B$ であれば、 $RGB_{min} = B$

{ $RGB_{sat}$ の計算}

$RGB_{max} \leq$ であれば、 $RGB_{sat} = 0$  {ゼロによる除算を防止する}

さもなければ

$RGB_{sat} = RGB_{sat\ gain} * (RGB_{max} - RGB_{min}) / RGB_{max}$

$RGB_{sat} > 1$ であれば、 $RGB_{sat} = 1$  { $RGB_{sat}$ を1に制限する}

{出力信号 $Y_o$ を補正する}

$Y_{mod} < Y$ であれば、 $Y_o = Y_{mod} + (Y - Y_{mod}) * RGB_{sat}$

さもなければ $Y_o = Y_{mod}$

$Y_{mod}$ を $f(RGB_{sat})$ として適用する前のアルゴリズムに従えば、ヒストグラムの非線形遷移に対する色彩補償を実行することができる。そのアルゴリズムを以下に示す:

{上記の変数以外の変数の宣言}

$fulcolcomp$  {非線形 $Y_{mod}$ による色彩補償の方法}

$gsat$  {暫定的飽和度補正}

$poscolcomp$  {非飽和の場合だけの補償}

{非線形遷移の関数としての色彩補償、 $fulcolcomp$ による選択が可能}

}

$fulcolcomp$ が次である場合

1:  $gsat = 1$  {色彩補償無し}

2:  $gsat = 1 + Cgain * (Y_{mod} - Y)$  {TDA9170

で使用、 $Cgain$ はオプション}

3: {除算器が必要}

$Y > 0$ であれば、 [ゼロによる除算の防止]

$gsat = Y_{mod} / Y$  [完全補償]

さもなければ  $gsat = 0$

$gsat > 10$ であれば、  $gsat = 10$  [ $gsat$ の $gain$ を制

限する

終了

[fulcolcompの場合]

[非飽和だけの補償、これは $Y_{mod} > Y$ の場合にだけ発生する、 $Y_{mod} < Y$ の場合は過剰飽和を維持する]

poscolcompと( $gsat < 1$ )の場合、 $gsat = 1$

[新しい $R\_Y$ と $B\_Y$ の値を計算する]

$R\_Y = gsat * R\_Y$

$B\_Y = gsat * B\_Y$

濃厚彩色された詳細に対するこの輝度復元の実現での最も困難な部分は除算器であり、したがって $(1 / RGB_{max})$ の実現である。実際、除算器は自身の制限を有している：すなわち、ゼロおよびほとんどゼロによる除算はあり得ないことではない。しかしながら、シミュレーションを実行した結果、制限された除算器（最大で $1 / 0.2$ までの除算）を用いた場合でさえも、画像の改善にはほとんど影響ない。除算器はこの最大限界を越えて良好に定義されるべきであることを考慮すべきである。

#### 【0020】

アナログ環境の場合、最大で $1 / 0.2$ までの除算器が可能であるべきである。これを可能とする回路は周知である。ディジタル環境の場合、除算器の特徴を記憶しておいてルックアップテーブルで検索することができる。

#### 【0021】

次に逆双極正弦関数を用いた $RGB_{sat}$ 関数の代替例に関して説明する。この逆双極正弦関数 $\sinh^{-1}$ は、アナログ環境下では非常に実現しやすい；事実、それは、LCDやCRTやカメラのガンマ関数として用いられてきた。 $\sinh^{-1}$ の場合、次の式が成立する：

$$\sinh^{-1}(g, x) = \ln \{gx + [(gx)^2 + 1]^{0.5}\}$$

$g$ の値はベキ関数の等化指数に当てはめることができる。指数がここで採用される0.25という値である場合、パラメータ $g$ は27.32となる。

#### 【0022】

関数 $RGBsat = \{RGBmax - RGBmin\} / RGBmax$ は $RGBsat = \sinh^{-1}(RGBmax - RGBmin)$ に近似させることが可能であるので、 $x = (RGBmax - RGBmin)$ であり、指数は0.25であるようである。これによって、除算器は必要ない。いくつかの映像に関するシミュレーションの結果、(制限された)除算器回路の結果を下回ったが、それでも、 $RGBsatgain$ が幾分増す場合は特に非常に価値あるものである。

#### 【0023】

雑音に関しては、感覚的印象は、(制限された)除算器回路を用いた $RGBsat$ 輝度補正無しの場合より良好であった。これと同じことが $\sinh^{-1}$ 関数にも当てはまるが、 $RGBsatgain$ は大きすぎないことが必要である。

#### 【0024】

図4に本発明によるヒストグラムベースの強調デバイスの実施形態である。輝度信号 $Y$ はヒストグラム計算回路 $HC$ に印加されてそのヒストグラムを得る。輝度信号 $Y$ はヒストグラム依存プロセッサ $HP$ 中でヒストグラムに依存して処理されて、計算されたヒストグラムに依存した修正信号 $Y_{mod}$ を得る。次に、この修正された信号 $Y$ は強調回路 $E$ 中で強調されて、色彩信号 $RGB$ に基づいて飽和度計算回路 $SAT$ から得られた色彩飽和度信号 $RGBsat$ に基づいて出力信号 $Y_o$ を得る。

#### 【0025】

$Y$ と $RGB$ の双方が必要であるので、 $Y$ は入力 $RGB$ 信号から得るか又は $RGB$ をよく周知の変換式によって入力 $YUV$ 信号から得るかしなければならない。また、 $UV$ を $Y$ から $Y_o$ への変動に対して補償しなければならない。これらの全てを図示するわけではないが、その理由は、本発明は主としてこれらの特徴に関連するからである。

#### 【0026】

図5に本発明によるカメラの実施形態を示す。撮像ユニット(映像センサー)

P Uは信号を信号プロセッサS Pに供給して、輝度信号Yを得る。図4に示すタイプのヒストグラムベースの強調回路H Eは出力信号Y oを輝度信号Yに基づいて供給する。

#### 【0027】

図6に本発明による表示装置の実施形態を示す。アンテナAによって得たテレビ信号をプロセッサP R O Cに印加して輝度信号Yを得る。図4に示すタイプのヒストグラムベースの強調回路H Eが出力信号Y oを輝度信号Yに基づいて供給する。出力信号Y oはディスプレイDに印加される。

#### 【0028】

好ましい実施形態の以下に示す特徴は注目にあたいする。R G BとY U Vの3次元色彩空間中での飽和度の計算。ヒストグラムが出力した画素の場合における飽和度の計算値の関数としての濃厚彩色された景色部分の輝度を局所的に復元した値は線形遷移のそれより低い。この飽和度の計算値を過剰利得で増幅して、最大飽和色彩未満の色彩を補償する。濃厚彩色の景色部分の輝度が過剰補償される可能性。逆双極正弦関数を用いた除算器の代替物の実現。

#### 【0029】

本発明の主要な態様は次のように要約できる。映像の輝度ヒストグラムを測定することによって、いわゆる「ヒストグラム等化」方法によってコントラストを改善することが可能である。これは、ヒストグラムの最も重要な部分を多くの灰色値の領域にわたって拡散し、次に占有されることを意味する。最大信号振幅が維持されるので、あまり重要でないヒストグラム部分の灰色レベルの数を減少させて、最も重要なヒストグラム部分にとって利用可能とする。その結果、このあまり重要でないヒストグラム部分によってコントラストを下げる。

#### 【0030】

例として、比較的低い輝度レベルを持った小さいが非常に濃厚彩色された詳細を有する景色を仮定する。景色のほとんどの部分は比較的高い輝度レベルを持った灰色値から構成されている。この映像に対しては、この彩色された詳細な部分の輝度を犠牲にしてコントラストが改善される。

#### 【0031】

非線形輝度遷移に対する理想的な色彩補償機能を持つヒストグラムコンバータを応用しても、彩色された詳細の輝度は、その色彩座標は不変とはいえ、あまりに低い。この彩色された詳細はオリジナルのものと同じ色彩を持つが輝度レベルは低い。この仮定された景色はまったく固有のものではなく、人間の眼は濃厚色彩には引き付けられないことを認識すれば、濃厚彩色された景色部分に対する輝度が損失しかねないということは輝度ヒストグラム等化方法の真の欠点である。

#### 【0032】

本出願では、濃厚彩色された映像部分の輝度損失を補償する方法を述べている。これによって、彩色された映像に対する輝度ヒストグラム変換の欠点が解消する。

#### 【0033】

上記の実施形態は図示目的であり本発明を制限するものではなく、また、当業者には添付請求項の範囲から逸脱することなく多くの代替実施形態を設計できることに注意すべきである。請求項中で、カッコ内の参照符号ははすべて請求項を制限するものと解釈すべきではない。「具備する、含む」という用語は請求項に記載のもの以外の部品やステップの存在を除外するものではない。本発明は、複数の判明な部品を具備するハードウェアと、適切にプログラムされたコンピュータと、によって実現することができる。複数の手段を列挙しているデバイス請求項では、これらの手段の内のいくつかは、単一のそして同じハードウェアで実現することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

##### 【図1】

輝度ヒストグラムとその累積非線形遷移の例の図である。

##### 【図2】

3次元RGBとYUV色彩空間の図である。

##### 【図3】

本発明による濃厚彩色された景色部分の輝度補正の図である。

##### 【図4】

本発明によるヒストグラムベースの強調デバイスの実施形態の図である。

## 【図5】

本発明によるカメラの実施形態の図である。

## 【図6】

本発明による表示装置の実施形態の図である。

## 【符号の説明】

HP ヒストグラム依存プロセッサ

E 強調回路

HC ヒストグラム計算回路

SAT 飽和度計算回路

## 【図1】

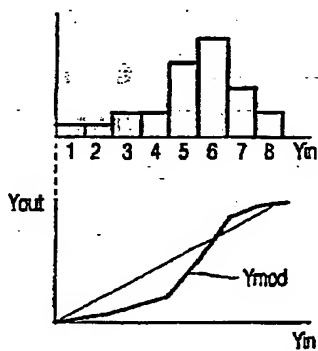


FIG. 1

【图2】

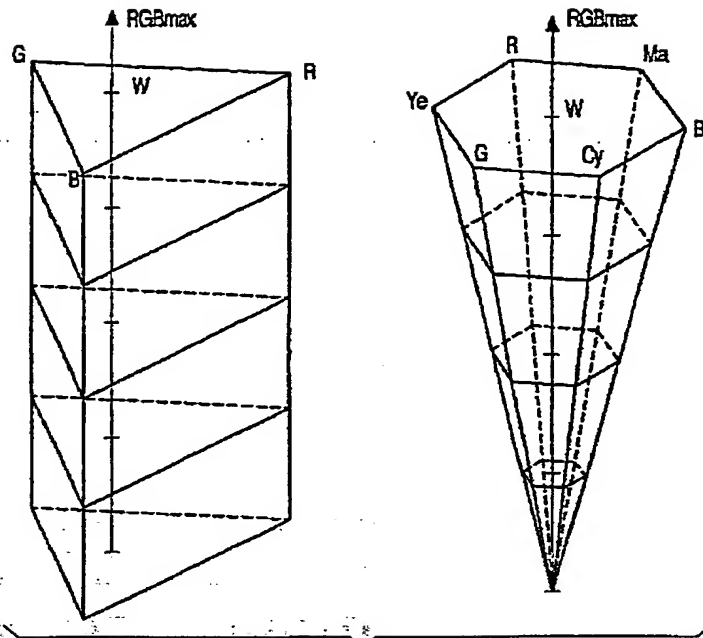


FIG. 2

【图3】

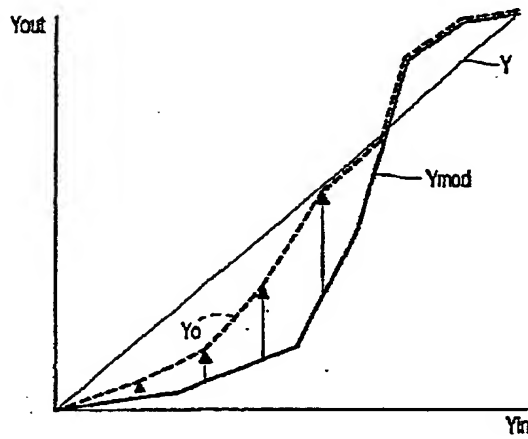


FIG. 3

【図4】

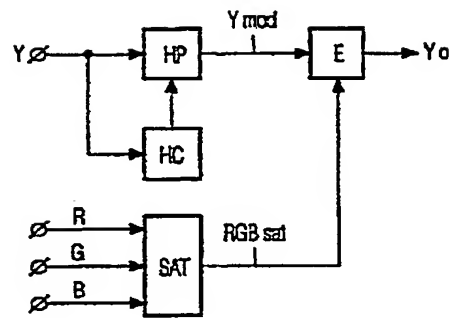


FIG. 4

【図5】

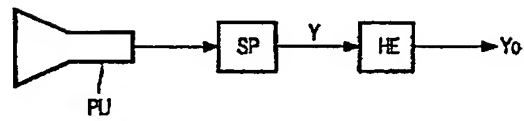


FIG. 5

【図6】

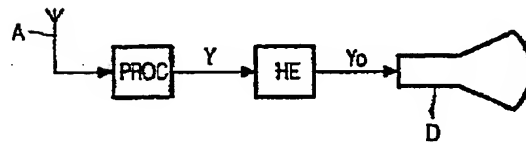


FIG. 6



## 【国際調査報告】

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

1. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER IPC 7 H04N5/20		Int. Appl. No. PCT/EP 00/00221
According to International Patent Classification (IPC) into both national classification and IPC		
2. FIELDS SEARCHED Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) IPC 7 H04N 006T		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)		
3. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 018, no. 350 (E-1572), 30 June 1994 (1994-06-30) A JP 06 090381 A (MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD), 29 March 1994 (1994-03-29) cited in the application abstract	1,2,4
A	US 4 831 434 A (FUCHSBERGER HERMANN) 16 May 1989 (1989-05-16) the whole document	1,4
A	EP 0 516 084 A (MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD) 2 December 1992 (1992-12-02) abstract column 9, line 45 - column 11, line 48; figures 3-4B	1,4
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of box 3.		
<input checked="" type="checkbox"/> Patent family members are listed in annex.		
* Special categories of cited documents : "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier document but published on or after the international filing date "L" document which may have priority over the claimed invention or which is cited to establish the publication date of another claim or other special reason (as specified) "O" document relating to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed		
"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance: the claimed invention cannot be considered novel or inventive because it includes an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance: the claimed invention cannot be considered to include an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art. "Z" document member of the same patent family		
Date of the actual completion of the international search 31 May 2000		Date of mailing of the international search report 07/06/2000
Name and mailing address of the ISA European Patent Office, P.O. Box 5516 Feldbachstr. 2 M - 12200 Vienna Tel. (+31-70) 340-3560, Te. 31 851 epo nl Fax (+31-70) 340-3016		Authorized officer Fuchs, P

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

Int. Serial Application No.

PCT/EP 00/03221

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
JP 05093381 A	29-03-1994	NONE	
US 4831434 A	16-05-1989	DE 3629403 A	03-03-1988
		CH 675777 A	31-10-1990
		JP 1691586 C	27-08-1992
		JP 3055078 B	22-08-1991
		JP 63059292 A	15-03-1988
EP 0516084 A	02-12-1992	JP 4349784 A	04-12-1992
		JP 4349785 A	04-12-1992
		AU 641320 B	16-09-1993
		AU 1714892 A	11-03-1993
		CA 2069365 A	29-11-1992
		CN 1067347 A, B	23-12-1992
		DE 69224102 D	26-02-1998
		DE 69224102 T	23-07-1998
		KR 9611974 B	06-09-1996
		US 5283282 A	22-02-1994

---

フロントページの続き

Fターム(参考) 5C066 AA01 AA03 CA08 GA01 GA02  
GA05 GB03 KE01  
5L096 AA02 AA06 DA01 EA12 FA37  
GA40 GA41 GA51

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

**BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☒ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☐ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☐ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☒ **LINE(S) OR MARK(S) ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☐ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER: \_\_\_\_\_**

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**